

RS

2
PATENT
2611-0151P

IN THE U.S. PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Applicant: KAJIYA, Satoshi et al. Conf.:
Appl. No.: New Group:
Filed: June 28, 2001 Examiner:
For: OPTICAL TRANSMISSION APPARATUS AND BIAS
VOLTAGE CONTROL METHOD FOR THE OPTICAL
MODULATOR

jc986 U.S. PTO
09/892918
06/28/01

L E T T E R

Assistant Commissioner for Patents
Washington, DC 20231

June 28, 2001

Sir:

Under the provisions of 35 U.S.C. § 119 and 37 C.F.R. § 1.55(a), the applicant(s) hereby claim(s) the right of priority based on the following application(s):

<u>Country</u>	<u>Application No.</u>	<u>Filed</u>
JAPAN	2000-199898	June 30, 2000

A certified copy of the above-noted application(s) is(are) attached hereto.

If necessary, the Commissioner is hereby authorized in this, concurrent, and future replies, to charge payment or credit any overpayment to Deposit Account No. 02-2448 for any additional fee required under 37 C.F.R. §§ 1.16 or 1.17; particularly, extension of time fees.

Respectfully submitted,

BIRCH, STEWART, KOLASCH & BIRCH, LLP

By

Michael K. Mutter, #29,680

MKM/rem
2611-0151P

P.O. Box 747
Falls Church, VA 22040-0747
(703) 205-8000

Attachment

日 本 国 特 許 庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

KPJ14A, Sub. 1107
June 28, 2001
13 LTB
703-200-1000
2611-151P
1 of 1

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed
with this Office.

出 願 年 月 日
Date of Application:

2000年 6月30日

出 願 番 号
Application Number:

特願2000-199898

出 願 人
Applicant(s):

三菱電機株式会社

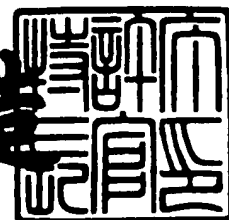


CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

2001年 2月23日

特許庁長官
Commissioner,
Patent Office

及 川 耕 造



出証番号 出証特2001-3010459

【書類名】 特許願

【整理番号】 525782JP01

【提出日】 平成12年 6月30日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 G02F 1/01
G02F 1/03

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三菱電機株式会社
社内

 【氏名】 加治屋 哲

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三菱電機株式会社
社内

 【氏名】 石田 和行

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三菱電機株式会社
社内

 【氏名】 清水 克宏

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三菱電機株式会社
社内

 【氏名】 小林 由紀夫

【特許出願人】

 【識別番号】 000006013

 【氏名又は名称】 三菱電機株式会社

【代理人】

 【識別番号】 100089118

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 酒井 宏明

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 036711

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9803092

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 光送信装置およびこれに用いる光変調器のバイアス電圧制御方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 駆動信号の 2 倍の周波数をもつ光パルス列を送信出力する光送信装置において、

マッハツェンダ型の光変調器と、

前記光変調器に光信号を入力する光源と、

前記光変調器に前記駆動信号を入力する駆動手段と、

前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換する変換手段と、

前記変換手段によって変換された電気信号内に含まれる前記駆動信号の周波数成分を抽出する抽出手段と、

前記抽出手段によって抽出された前記駆動信号の周波数成分の値を最小にするバイアス電圧の誤差信号を生成する誤差信号生成手段と、

前記バイアス電圧の誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するバイアス電圧制御手段と、

を備えたことを特徴とする光送信装置。

【請求項 2】 駆動信号の 2 倍の周波数をもつ光パルス列を送信出力する光送信装置において、

マッハツェンダ型の光変調器と、

前記光変調器に光信号を入力する光源と、

前記光変調器に前記駆動信号を入力する駆動手段と、

前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換する変換手段と、

前記変換手段によって変換された電気信号内に含まれる前記駆動信号の 2 倍の周波数成分を抽出する抽出手段と、

前記抽出手段によって抽出された前記駆動信号の 2 倍の周波数成分の値を最大にするバイアス電圧の誤差信号を生成する誤差信号生成手段と、

前記バイアス電圧の誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するバイアス電圧制御手段と、

を備えたことを特徴とする光送信装置。

【請求項 3】 前記光源は、前記駆動信号に同期し、該駆動信号の 2 倍のビットレートをもつ変調された光パルスを生成し、該光パルスを前記光変調器に入力し、

前記光変調器は、前記駆動信号によって前記光パルスをパルス変調出力することを特徴とする請求項 1 または 2 に記載の光送信装置。

【請求項 4】 前記光源は、複数の異なる単一波長光源を備え、

前記変換手段の前段に設けられ、前記光変調器から出力された光信号を構成する複数の異なる単一波長光源の波長光のうちのいずれか一つの波長光を透過させる光フィルタをさらに備えたことを特徴とする請求項 1 ～ 3 のいずれか一つに記載の光送信装置。

【請求項 5】 前記誤差信号生成手段および前記バイアス電圧制御手段に入力するディザ信号を発生するディザ信号発生手段をさらに備え、

前記誤差信号生成手段は、前記抽出手段が抽出した駆動信号の周波数成分あるいは駆動信号の 2 倍の周波数成分にディザ信号を乗算して同期検波を行い、この同期検波結果を前記バイアス電圧の誤差信号として前記バイアス電圧制御手段に出力し、

前記バイアス電圧制御手段は、前記バイアス電圧および前記ディザ信号に前記バイアス電圧の誤差信号を重ねた信号を前記変調器に印加することを特徴とする請求項 1 ～ 4 のいずれか一つに記載の光送信装置。

【請求項 6】 マッハツェンダ型の光変調器に光信号を入力するとともに、駆動信号およびバイアス電圧を印加し、該駆動信号の 2 倍の周波数をもつ光パルス列を送信出力する光送信装置に用いる光変調器のバイアス電圧制御方法において、

前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換する変換工程と、

前記変換工程によって変換された電気信号内の前記駆動信号の周波数成分を抽

出する抽出工程と、

前記抽出工程によって抽出された前記駆動信号の周波数成分の値を最小にするバイアス電圧の誤差信号を生成する誤差信号生成工程と、

前記誤差信号生成工程によって生成された誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するバイアス電圧制御工程と、

を含むことを特徴とする光送信装置に用いる光変調器のバイアス電圧制御方法

。 【請求項 7】 マッハツェンダ型の光変調器に光信号を入力するとともに、駆動信号およびバイアス電圧を印加し、該駆動信号の 2 倍の周波数をもつ光パルス列を送信出力する光送信装置に用いる光変調器のバイアス電圧制御方法において、

前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換する変換工程と、

前記変換工程によって変換された電気信号内の前記駆動信号の 2 倍の周波数成分を抽出する抽出工程と、

前記抽出工程によって抽出された前記駆動信号の 2 倍の周波数成分の値を最大にするバイアス電圧の誤差信号を生成する誤差信号生成工程と、

前記誤差信号生成工程によって生成された誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するバイアス電圧制御工程と、

を含むことを特徴とする光送信装置に用いる光変調器のバイアス電圧制御方法

。 【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

この発明は、光通信システムに用いられる外部変調方式の光送信装置およびこれに用いる光変調器のバイアス電圧制御方法に関し、特に、マッハツェンダ型の光変調器を用いた光送信装置およびこれに用いる光変調器のバイアス電圧制御方法に関するものである。

【0002】

【従来の技術】

従来から、光通信システムでは、レーザダイオードに対する駆動電流によって光変調信号を生成し、駆動電流である電気信号に比例した光の強度信号を得る直接変調方式が用いられていた。しかし、伝送速度が数 G b i t / s を超える超高速・広帯域光通信システムでは、直接変調時において光の波長が変化するチャープピングが発生し、このチャープピングが伝送容量を制限する。

【0003】

一方、外部変調方式は、チャープピングの発生が少なく、10GHz以上の動作帯域であっても、比較的簡単に変調することができ、超高速・広帯域の大容量光通信システムに適用されつつある。外部変調器として最も一般的な光変調器は、リチウムナイオベイト (L i N b O₃: Lithium Niobate) を用いたマッハツェンダ (Mach-Zehnder) 型光変調器である。

【0004】

このマッハツェンダ型光変調器を用いて、変調信号 $S(t)$ で変調した出力光信号 $I(t)$ は、次式 (1) で表される。すなわち、

$$I(t) = k \{ 1 + \cos(\beta \cdot S(t) + \delta) \} \quad \dots (1)$$

である。ここで、「 k 」は、比例係数であり、「 β 」は、変調度であり、「 δ 」は、マッハツェンダ型光変調器の動作点の位相である。

【0005】

変調信号 $S(t)$ を2値のデジタル信号とし、変調度 β を $\beta = \pi$ とし、適切なDC電圧 (バイアス電圧) をマッハツェンダ型光変調器に印加して初期の位相 δ を $\delta = \pi/2$ とすると、マッハツェンダ型光変調器は、変調信号 $S(t)$ に比例してオン/オフする出力光信号 $I(t)$ を出力する。

【0006】

ここで、変調度 β を $\beta = 2\pi$ とし、適切なバイアス電圧をマッハツェンダ型光変調器に印加して初期の位相 δ を $\delta = 0$ とし、さらに変調信号 $S(t)$ として、繰り返し周波数 f_c の正弦波を入力すると、出力光信号 $I(t)$ は、次式 (2) で表される。すなわち、

$$I(t) = k \{ 1 + \cos(2\pi \cdot \sin(2\pi f_c(t))) \} \quad \dots (2)$$

である。したがって、式(2)が示す出力光信号 $I(t)$ は、繰り返し周波数 f_c の2倍の繰り返し周波数 $2f_c$ でオン／オフする光信号として出力される。

【0007】

ここで、位相 δ の値が一定であれば、問題ないが、通常のリチウムナイオベイトを用いた光変調器では、その動作点がドリフトしてしまうという問題点がある。このドリフトには、温度変化がもたらす焦電効果による熱ドリフトと、光変調器の電極に印加したバイアス電圧が光変調器の素子表面上に形成する電荷分布によって生起するDCドリフトとの2つのドリフトがある。これらのドリフトによる動作点変動を補償するには、最適な動作点となるようにバイアス電圧を光変調器に印加する必要がある。

【0008】

図12は、このリチウムナイオベイトを用いた光変調器に印加されるバイアス電圧を安定化させることができる従来の光送信装置の構成を示すブロック図である(特開平5-142504号公報参照)。図12において、光源101から出射された連続光は、リチウムナイオベイトを用いたマッハツェンダ型光変調器103に入力される。マッハツェンダ型光変調器103には、終端器114が接続されるとともに、接続点T1を介してマッハツェンダ型光変調器103を駆動する駆動信号およびバイアス電圧が印加される。

【0009】

マッハツェンダ型光変調器103によって変調された出力光信号は、分波器104を介して出力端120に出力されるとともに、一部の出力光信号は、フォトダイオード105に入力される。フォトダイオード105は、入力された一部の出力光信号を電気信号に変換し、プリアンプ106によって、この電気信号を増幅し、同期検波回路107に出力する。

【0010】

同期検波回路107は、プリアンプ106から入力された電気信号とディザ信号発生器112から出力された低周波信号との同期検波を行う。同期検波回路107は、ミキサ117を有し、プリアンプ106から入力された電気信号とディザ信号発生器112から出力された低周波信号とをミキシングする。ミキシング

された信号は、演算増幅器 1 0 8 を介して低域透過フィルタ 1 0 9 に入力され、低域透過された信号は、バイアス電圧制御回路 1 1 0 に出力される。

【 0 0 1 1 】

バイアス電圧制御回路 1 1 0 は、DC 電源 1 1 8 と加算器 1 1 9 とを有し、加算器 1 1 9 は、同期検波回路 1 0 7 から出力された信号と、DC 電源 1 1 8 から出力されたバイアス電圧を加算し、インダクタ 1 1 1 を介して、接続点 T 1 からマッハツェンダ型光変調器 1 0 3 にバイアス電圧として出力する。一方、駆動信号は、入力端 1 2 1 から入力され、駆動回路 1 2 4 を介して低周波重畳回路 1 1 3 に出力する。低周波重畳回路 1 1 3 は、入力された駆動信号とディザ信号発生器 1 1 2 から出力された低周波信号とを重畳し、コンデンサを介し、接続点 T 1 からマッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に駆動信号として印加する。したがって、接続点 T 1 からは、ともに低周波信号が重畳された駆動信号、およびバイアス電圧制御されたバイアス電圧がマッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に印加されることになる。

【 0 0 1 2 】

ここで、図 1 3 ～図 1 5 を参照して、従来の光送信装置によるマッハツェンダ型光変調器のバイアス電圧制御方法について説明する。図 1 3 は、バイアス電圧（位相 δ ）が適正な値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器 1 0 3 による変調動作を説明する図である。図 1 3 において、マッハツェンダ型光変調器 1 0 3 の動作特性曲線 1 3 0 は、式（1）で示した動作特性曲線を示し、バイアス電圧（位相 δ ）が適正に設定された状態を示している。この場合、マッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に、低周波信号が重畳された駆動信号（入力信号）1 3 1 が入力されると、駆動信号 1 3 1 は、動作特性曲線 1 3 0 によって変調され、出力光信号 1 3 2 として出力される。この出力光信号 1 3 2 には、駆動信号に重畳された低周波信号の低周波成分（ f [Hz]）が含まれておらず、低周波成分（ f [Hz]）の 2 倍の低周波成分（ $2f$ [Hz]）が発生している。したがって、出力光信号 1 3 2 の一部をフォトダイオード 1 0 5 で受光し、さらにプリアンプ 1 0 6 で増幅した後、同期検波回路 1 0 7 によって同期検波した信号の出力は、「0」となる。この場合、バイアス電圧制御回路 1 1 0 の加算器 1 1 9 において

加算される信号成分はないため、現在のバイアス電圧がそのまま維持され、マッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に印加される。

【 0 0 1 3 】

一方、図 1 4 は、バイアス電圧が適正な値に比してやや高い値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器 1 0 3 による変調動作を説明する図である。図 1 4 において、マッハツェンダ型光変調器 1 0 3 の動作特性曲線 1 4 0 は、バイアス電圧が適正な値に比してやや高い値に設定された状態を示している。この場合、マッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に、低周波信号が重畳された駆動信号 1 3 1 と同じ駆動信号 1 4 1 がマッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に入力されると、駆動信号 1 4 1 は、動作特性曲線 1 4 0 によって変調され、出力光信号 1 4 2 として出力される。この出力光信号 1 4 2 は、駆動信号に重畳された低周波信号の低周波成分 (f [Hz]) が含まれ、この低周波成分 (f [Hz]) の位相は、駆動信号に重畳された低周波成分 (f [Hz]) の位相に対して反転している。したがって、同期検波回路 1 0 7 は、低周波成分 (f [Hz]) を同期検波するとともに、その出力を「負」電圧としてバイアス電圧制御回路 1 1 0 に出力する。この場合、バイアス電圧制御回路 1 1 0 の加算器 1 1 9 は、DC 電源 1 1 8 から出力されるバイアス電圧に負の電圧を加算し、現在のバイアス電圧を小さくし、適正なバイアス電圧の値に近づける制御を行う。

【 0 0 1 4 】

また、図 1 5 は、バイアス電圧が適正な値に比してやや低い値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器 1 0 3 による変調動作を説明する図である。図 1 5 において、マッハツェンダ型光変調器 1 0 3 の動作特性曲線 1 5 0 は、バイアス電圧が適正な値に比してやや低い値に設定された状態を示している。この場合、マッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に、低周波信号が重畳された駆動信号 1 3 1 と同じ駆動信号 1 5 1 がマッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に入力されると、駆動信号 1 5 1 は、動作特性曲線 1 5 0 によって変調され、出力光信号 1 5 2 として出力される。この出力光信号 1 5 2 は、駆動信号に重畳された低周波信号の低周波成分 (f [Hz]) が含まれ、この低周波成分 (f [Hz]) の位相は、駆動信号に重畳された低周波成分 (f [Hz]) の位相に一致している。したがって

、同期検波回路 1 0 7 は、低周波成分 (f [Hz]) を同期検波するとともに、その出力を「正」電圧としてバイアス電圧制御回路 1 1 0 に出力する。この場合、バイアス電圧制御回路 1 1 0 の加算器 1 1 9 は、DC 電源 1 1 8 から出力されるバイアス電圧に正の電圧を加算し、現在のバイアス電圧を大きくし、適正なバイアス電圧の値に近づける制御を行う。

【0 0 1 5】

このようにして、従来の光送信装置のマッハツェンダ型光変調器に印加されるバイアス電圧制御では、マッハツェンダ型光変調器 1 0 3 から出力される出力光信号の一部を検出し、バイアス電圧の最適動作点からのずれに対応した誤差信号を同期検波回路 1 0 7 が生成し、バイアス電圧制御回路 1 1 0 が、この誤差信号が小さくなるようにバイアス電圧を制御し、安定したバイアス電圧を維持するようにしている。

【0 0 1 6】

【発明が解決しようとする課題】

ところで、上述した従来の光送信装置のマッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に印加されるバイアス電圧制御では、駆動信号に低周波信号を重畳するようにしているが、この低周波信号を駆動信号に重畳する低周波重畳回路 1 1 3 は、図示しない電圧制御アッテネータや電圧制御可変利得増幅器などのデバイスを用いているため、駆動信号の帯域が 1 0 GHz 以上になると、これらのデバイスの動作帯域が不足し、マッハツェンダ型光変調器 1 0 3 に印加すべき駆動信号に波形歪みが発生することによって、出力光信号の品質劣化が生ずるという問題点があった。

【0 0 1 7】

また、駆動回路 1 2 4 も、駆動信号の帯域が 2 0 GHz 以上になると、駆動回路 1 2 4 の動作帯域が不足し、駆動信号に波形歪みを発生させ、これによって出力光信号の品質劣化が生ずるという問題点があった。

【0 0 1 8】

なお、従来の光送信装置は、駆動信号の繰り返し周波数 f_c に比例した出力光信号を得るものであったが、駆動信号の繰り返し周波数 f_c の 2 倍の繰り返し周波数 $2 f_c$ をもつ出力光信号を出力する光送信装置であっても、マッハツェンダ

型光変調器におけるバイアス電圧の安定化制御ができることが要望されている。

【0019】

この発明は上記に鑑みてなされたもので、出力信号光の繰り返し周波数 $2f_c$ に対し、駆動信号の繰り返し周波数は f_c で良く、容易にバイアス電圧の安定化制御を行うことができる光送信装置およびこれに用いる光変調器のバイアス電圧制御方法を得ることを目的とする。

【0020】

【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するため、この発明にかかる光送信装置は、駆動信号の2倍の周波数をもつ光パルス列を送信出力する光送信装置において、マッハツェンダ型の光変調器と、前記光変調器に光信号を入力する光源と、前記光変調器に前記駆動信号を入力する駆動手段と、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換する変換手段と、前記変換手段によって変換された電気信号内に含まれる前記駆動信号の周波数成分を抽出する抽出手段と、前記抽出手段によって抽出された前記駆動信号の周波数成分の値を最小にするバイアス電圧の誤差信号を生成する誤差信号生成手段と、前記バイアス電圧の誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するバイアス電圧制御手段と、を備えたことを特徴とする。

【0021】

この発明によれば、駆動手段が、マッハツェンダ型の前記光変調器に駆動信号を入力し、光源から入力される光信号を変調出力し、変換手段が、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換し、抽出手段が、前記変換手段によって変換された電気信号内に含まれる前記駆動信号の周波数成分を抽出し、誤差信号生成手段が、前記抽出手段によって抽出された前記駆動信号の周波数成分の値を最小にするバイアス電圧の誤差信号を生成し、バイアス電圧制御手段が、前記バイアス電圧の誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するフィードバック制御を行うようにしている。

【0022】

つぎの発明にかかる光送信装置は、駆動信号の2倍の周波数をもつ光パルス列

を送信出力する光送信装置において、マッハツェンダ型の光変調器と、前記光変調器に光信号を入力する光源と、前記光変調器に前記駆動信号を入力する駆動手段と、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換する変換手段と、前記変換手段によって変換された電気信号内に含まれる前記駆動信号の2倍の周波数成分を抽出する抽出手段と、前記抽出手段によって抽出された前記駆動信号の2倍の周波数成分の値を最大にするバイアス電圧の誤差信号を生成する誤差信号生成手段と、前記バイアス電圧の誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するバイアス電圧制御手段と、を備えたことを特徴とする。

【0023】

この発明によれば、駆動手段が、マッハツェンダ型の前記光変調器に駆動信号を入力し、光源から入力される光信号を変調出力し、変換手段が、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換し、抽出手段が、前記変換手段によって変換された電気信号内に含まれる前記駆動信号の2倍の周波数成分を抽出し、誤差信号生成手段が、前記抽出手段によって抽出された前記駆動信号の2倍の周波数成分の値を最大にするバイアス電圧の誤差信号を生成し、

バイアス電圧制御手段が、前記バイアス電圧の誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するフィードバック制御を行うようにしている。

【0024】

つぎの発明にかかる光送信装置は、上記の発明において、前記光源は、前記駆動信号に同期し、該駆動信号の2倍のビットレートをもち、変調された光パルスを生成し、該光パルスを前記光変調器に入力し、前記光変調器は、前記駆動信号によって前記光パルスをパルス変調出力することを特徴とする。

【0025】

この発明によれば、前記光源が、前記駆動信号に同期し、該駆動信号の2倍のビットレートをもち、変調された光パルスを生成し、該光パルスを前記光変調器に入力し、前記光変調器が、前記駆動信号によって前記光パルスをパルス変調出力するようにしている。

【0026】

つぎの発明にかかる光送信装置は、上記の発明において、前記光源は、複数の異なる単一波長光源を備え、前記変換手段の前段に設けられ、前記光変調器から出力された光信号を構成する複数の異なる単一波長光源の波長光のうちのいずれか一つの波長光を透過させる光フィルタをさらに備えたことを特徴とする。

【 0 0 2 7 】

この発明によれば、光フィルタが、前記光変調器から出力された光信号を構成する複数の異なる単一波長光源の波長光のうちのいずれか一つの波長光を透過させ、抽出手段が、この透過した波長光内の駆動信号の周波数成分あるいは2倍の周波数成分を抽出し、誤差信号生成手段がバイアス電圧の誤差信号を生成して、バイアス電圧制御を行うようにしている。

【 0 0 2 8 】

つぎの発明にかかる光送信装置は、上記の発明において、前記誤差信号生成手段および前記バイアス電圧制御手段に入力するディザ信号を発生するディザ信号発生手段をさらに備え、前記誤差信号生成手段は、前記抽出手段が抽出した駆動信号の周波数成分あるいは駆動信号の2倍の周波数成分にディザ信号を乗算して同期検波を行い、この同期検波結果を前記バイアス電圧の誤差信号として前記バイアス電圧制御手段に出力し、前記バイアス電圧制御手段は、前記バイアス電圧および前記ディザ信号に前記バイアス電圧の誤差信号を重畳した信号を前記変調器に印加することを特徴とする。

【 0 0 2 9 】

この発明によれば、前記誤差信号生成手段が、前記抽出手段が抽出した駆動信号の周波数成分あるいは駆動信号の2倍の周波数成分にディザ信号を乗算して同期検波を行い、この同期検波結果を前記バイアス電圧の誤差信号として前記バイアス電圧制御手段に出力し、前記バイアス電圧制御手段が、前記バイアス電圧および前記ディザ信号に前記バイアス電圧の誤差信号を重畳した信号を前記変調器に印加するようにしている。

【 0 0 3 0 】

つぎの発明にかかる光送信装置に用いる光変調器のバイアス電圧制御方法は、マッハツェンダ型の光変調器に光信号を入力するとともに、駆動信号およびバイ

アス電圧を印加し、該駆動信号の2倍の周波数をもつ光パルス列を送信出力する光送信装置に用いる光変調器のバイアス電圧制御方法において、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換する変換工程と、前記変換工程によって変換された電気信号内の前記駆動信号の周波数成分を抽出する抽出工程と、前記抽出工程によって抽出された前記駆動信号の周波数成分の値を最小にするバイアス電圧の誤差信号を生成する誤差信号生成工程と、前記誤差信号生成工程によって生成された誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するバイアス電圧制御工程と、を含むことを特徴とする。

【0031】

この発明によれば、変換工程によって、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換し、抽出工程によって、前記変換工程によって変換された電気信号内の前記駆動信号の周波数成分を抽出し、誤差信号生成工程によって、前記抽出工程によって抽出された前記駆動信号の周波数成分の値を最小にするバイアス電圧の誤差信号を生成し、バイアス電圧制御工程によって、前記誤差信号生成工程によって生成された誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するフィードバック制御を行うようにしている。

【0032】

つぎの発明にかかる光送信装置に用いる光変調器のバイアス電圧制御方法は、マッハツェンダ型の光変調器に光信号を入力するとともに、駆動信号およびバイアス電圧を印加し、該駆動信号の2倍の周波数をもつ光パルス列を送信出力する光送信装置に用いる光変調器のバイアス電圧制御方法において、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換する変換工程と、前記変換工程によって変換された電気信号内の前記駆動信号の2倍の周波数成分を抽出する抽出工程と、前記抽出工程によって抽出された前記駆動信号の2倍の周波数成分の値を最大にするバイアス電圧の誤差信号を生成する誤差信号生成工程と、前記誤差信号生成工程によって生成された誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するバイアス電圧制御工程と、を含むことを特徴とする。

【0033】

この発明によれば、変換工程によって、前記光変調器から出力された光信号の

一部を取り出し、電気信号に変換し、抽出工程によって、前記変換工程によって変換された電気信号内の前記駆動信号の2倍の周波数成分を抽出し、誤差信号生成工程によって、前記抽出工程によって抽出された前記駆動信号の2倍の周波数成分の値を最大にするバイアス電圧の誤差信号を生成し、バイアス電圧制御工程によって、前記誤差信号生成工程によって生成された誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するフィードバック制御を行うようにしている。

【0034】

【発明の実施の形態】

以下に添付図面を参照して、この発明にかかる光送信装置およびこれに用いる光変調器のバイアス電圧制御方法の好適な実施の形態を詳細に説明する。

【0035】

実施の形態1.

図1は、この発明の実施の形態1である光送信装置の構成を示すブロック図である。図1において、光源1から出射された連続光は、リチウムナイオベイトを用いたマッハツェンダ型光変調器3に入力される。マッハツェンダ型光変調器3には、終端器14が接続されるとともに、接続点T1を介してマッハツェンダ型光変調器3を駆動する駆動信号(f_c [Hz])およびバイアス電圧が印加される。

【0036】

マッハツェンダ型光変調器3によって変調された出力光信号は、分波器4を介して出力端20に出力されるとともに、一部の出力光信号は、フォトダイオード5に入力される。フォトダイオード5は、入力された一部の出力光信号を電気信号に変換し、プリアンプ6に入力する。プリアンプ6は、この電気信号を増幅し、バンドパスフィルタ16に入力する。バンドパスフィルタ16は、入力された電気信号に含まれる周波数 f_c 成分を選択的に透過させ、誤差信号生成回路7に出力する。誤差信号生成回路7は、バンドパスフィルタ16を透過した周波数 f_c 成分のレベルを検出し、この検出値をもとに、バイアス電圧の誤差を示す誤差信号を生成し、バイアス電圧制御回路10に出力する。

【0037】

バイアス電圧制御回路 10 は、DC 電源 18 と加算器 19 とを有し、加算器 19 は、誤差信号生成回路 7 から出力された信号と、DC 電源 18 から出力された誤差信号を加算し、インダクタ 11 を介して、接続点 T1 からマッハツェンダ型光変調器 3 にバイアス電圧として出力する。一方、駆動信号は、入力端 21 から入力され、駆動回路 24 およびコンデンサ 25 を介し、接続点 T1 からマッハツェンダ型光変調器 3 に駆動信号として印加する。したがって、接続点 T1 からは、周波数 f_c 成分の駆動信号、およびバイアス電圧制御されたバイアス電圧がマッハツェンダ型光変調器 3 に印加されることになる。なお、フォトダイオード 5 は、周波数 f_c 成分を受光でき、プリアンプ 6 は、周波数 f_c 成分を増幅できる十分な帯域を持つことが望ましい。

【0038】

ここで、図 2～図 4 を参照して、図 1 に示した光送信装置によるマッハツェンダ型光変調器 3 のバイアス電圧制御について説明する。図 2 は、バイアス電圧（位相 δ ）が適正な値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器 3 による変調動作を説明する図である。なお、図 2（a）は、マッハツェンダ型光変調器 3 に入力された駆動信号と出力光信号との関係を示し、図 2（b）は、フォトダイオード 5 が検出した出力光信号のスペクトル分布を示す図である。

【0039】

図 2 において、マッハツェンダ型光変調器 3 の動作特性曲線 20 a は、式（1）で示した動作特性曲線を示し、バイアス電圧（位相 δ ）が適正に設定された状態を示している。この場合、式（2）に対応し、変調度 β を $\beta = 2\pi$ とし、初期の位相 δ を $\delta = 0$ に設定され、マッハツェンダ型光変調器 3 は、繰り返し周波数 f_c [Hz] の駆動信号 20 b によって、繰り返し周波数 f_c [Hz] の 2 倍の繰り返し周波数 $2f_c$ [Hz] をもつ出力光信号 20 c として出力する。

【0040】

分波器 4 は、一部の出力光信号 20 c を分岐し、フォトダイオード 5 に出力する。フォトダイオードによって検出され、電気信号に変換された信号は、プリアンプ 6 に入力される。プリアンプ 6 によって増幅された信号は、バンドパスフィルタ 16 に入力される。バンドパスフィルタ 16 は、出力光信号 20 c 内に含ま

れる駆動信号 2 0 b に対応した繰り返し周波数 f_c 成分のみを透過させ、誤差信号生成回路 7 に出力する。

【 0 0 4 1 】

ここで、図 2 (b) に示すように、出力光信号のスペクトルには、周波数 f_c 成分が含まれず、周波数 $2 f_c$ 成分のみが含まれる。この結果、バンドパスフィルタ 1 6 から出力される信号の値は、「0」となる。ここで、誤差信号生成回路 7 は、バンドパスフィルタ 1 6 の信号の値をもとに、誤差信号を生成するが、この値が「0」であるため、誤差信号生成回路 7 から出力される誤差信号の値も、「0」となる。この結果、バイアス電圧制御回路 1 0 は、現在のバイアス電圧を維持したバイアス電圧を、インダクタ 1 1 および接続点 T 1 を介してマッハツェンダ型光変調器 3 に印加する。

【 0 0 4 2 】

これに対し、図 3 は、マッハツェンダ型光変調器 3 に印加されるバイアス電圧が適正な値に比してやや高い値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器 3 による変調動作を説明する図である。なお、図 3 (a) は、マッハツェンダ型光変調器 3 に入力された駆動信号と出力光信号との関係を示し、図 3 (b) は、フォトダイオード 5 が検出した出力光信号のスペクトル分布を示す図である。図 3 (a) に示したマッハツェンダ型光変調器 3 の動作特性曲線 2 1 a は、図 2 (a) に示した動作特性曲線 2 0 a に比して、バイアス電圧がやや高い値に設定された状態となっている。

【 0 0 4 3 】

分波器 4 は、一部の出力光信号 2 1 c を分岐し、フォトダイオード 5 に出力する。フォトダイオードによって検出され、電気信号に変換された信号は、プリアンプ 6 に入力される。プリアンプ 6 によって増幅された信号は、バンドパスフィルタ 1 6 に入力される。バンドパスフィルタ 1 6 は、出力光信号 2 1 c 内に含まれる駆動信号 2 1 b に対応した繰り返し周波数 f_c 成分のみを透過させ、誤差信号生成回路 7 に出力する。

【 0 0 4 4 】

ここで、図 3 (b) に示すように、出力光信号のスペクトルには、周波数 f_c

成分が含まれ、周波数 $2f_c$ 成分も含まれる。この結果、バンドパスフィルタ 16 からは、周波数 f_c 成分の値が誤差信号生成回路 7 に出力される。ここで、誤差信号生成回路 7 は、バンドパスフィルタ 16 の信号の値に対応した誤差信号を生成し、バイアス電圧制御回路 10 の加算器 19 に出力する。加算器 19 は、DC 電源 18 から入力されるバイアス電圧に、誤差信号を加算し、この加算したバイアス電圧を、インダクタ 11 および接続点 T1 を介してマッハツェンダ型光変調器 3 に印加する。これによって、マッハツェンダ型光変調器 3 の動作点が最適動作点に近づく。

【0045】

これに対し、図 4 は、マッハツェンダ型光変調器 3 に印加されるバイアス電圧が適正な値に比してやや低い値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器 3 による変調動作を説明する図である。なお、図 4 (a) は、マッハツェンダ型光変調器 3 に入力された駆動信号と出力光信号との関係を示し、図 4 (b) は、フォトダイオード 5 が検出した出力光信号のスペクトル分布を示す図である。図 4 に示したマッハツェンダ型光変調器 3 の動作特性曲線 22a は、図 2 に示した動作特性曲線 20a に比して、バイアス電圧がやや低い値に設定された状態となっている。

【0046】

分波器 4 は、一部の出力光信号 22c を分岐し、フォトダイオード 5 に出力する。フォトダイオードによって検出され、電気信号に変換された信号は、プリアンプ 6 に入力される。プリアンプ 6 によって増幅された信号は、バンドパスフィルタ 16 に入力される。バンドパスフィルタ 16 は、出力光信号 22c 内に含まれる駆動信号 22b に対応した繰り返し周波数 f_c 成分のみを透過させ、誤差信号生成回路 7 に出力する。

【0047】

ここで、図 4 (b) に示すように、出力光信号のスペクトルには、周波数 f_c 成分が含まれ、周波数 $2f_c$ 成分も含まれる。この結果、バンドパスフィルタ 16 からは、周波数 f_c 成分の値が誤差信号生成回路 7 に出力される。ここで、誤差信号生成回路 7 は、バンドパスフィルタ 16 の信号の値に対応した誤差信号を

生成し、バイアス電圧制御回路 10 の加算器 19 に出力する。加算器 19 は、DC 電源 18 から入力されるバイアス電圧に、誤差信号を加算し、この加算したバイアス電圧を、インダクタ 11 および接続点 T1 を介してマッハツェンダ型光変調器 3 に印加する。これによって、マッハツェンダ型光変調器 3 の動作点が最適動作点に近づく。

【0048】

ここで、誤差信号生成回路 7 の構成および処理について説明する。図 5 は、図 1 に示した誤差信号生成回路 7 の構成を示すブロック図である。図 5 において、レベル検出器 7a は、バンドパスフィルタ 16 から入力された周波数 f_c 成分のレベルを検出し、CPU 7b に出力する。CPU 7b は、レベル検出器 7a によるレベル検出結果をもとに誤差信号を生成し、D/A 変換器 7c に出力する。D/A 変換器 7c は、CPU 7b から出力されたデジタルの誤差信号を、アナログの誤差信号に変換し、バイアス電圧制御回路 10 の加算器 19 に誤差信号として出力する。

【0049】

図 6 は、誤差信号生成回路 7 による誤差信号生成処理手順を示すフローチャートである。図 6 において、CPU 7b は、バイアス電圧制御回路 10 が出力するバイアス電圧 $V_b(T)$ をバイアス電圧 V_b として設定し、誤差信号を「0」として出力する（ステップ S101）。その後、レベル検出器 7a は、バイアス電圧 V_b 印加時におけるレベル値 $V_c(V_b)$ を測定する（ステップ S102）。

【0050】

その後、バイアス電圧 $V_b(T)$ を、 $+\Delta V$ 変化させたバイアス電圧 $V_b(T) = V_b + \Delta V$ に設定し、「 $+\Delta V$ 」を誤差信号として出力する（ステップ S103）。その後、バイアス電圧 $V_b(T) = V_b + \Delta V$ 印加時におけるレベル値 $V_c(V_b + \Delta V)$ を測定する（ステップ S104）。

【0051】

そして、レベル値 $V_c(V_b)$ がレベル値 $V_c(V_b + \Delta V)$ に比して大きいかなかを判断し（ステップ S105）、レベル値 V_c が大きい場合（ステップ S105, YES）には、バイアス電圧 V_b をバイアス電圧 $(V_b + \Delta V)$ に設定

し、「 $+\Delta V$ 」を誤差信号として、バイアス電圧制御回路 10 に出力し（ステップ S 106）、ステップ S 101 に移行する。

【0052】

一方、レベル値 V_c がレベル値 $V_c (V_b + \Delta V)$ に比して大きくない場合（ステップ S 105, NO）には、バイアス電圧 $V_b (T)$ を、 $-\Delta V$ 変化させるバイアス電圧 $V_b (T) = V_b - \Delta V$ に設定し、「 $-\Delta V$ 」を誤差信号として出力する（ステップ S 107）。その後、バイアス電圧 $V_b (T) = V_b - \Delta V$ 印加時におけるレベル値 $V_c (V_b - \Delta V)$ を測定する（ステップ S 108）。

【0053】

そして、レベル値 $V_c (V_b)$ がレベル値 $V_c (V_b - \Delta V)$ に比して大きいかな否かを判断し（ステップ S 109）、レベル値 V_c が大きい場合（ステップ S 109, YES）には、バイアス電圧 V_b をバイアス電圧 $(V_b - \Delta V)$ に設定し、「 $-\Delta V$ 」を誤差信号として、バイアス電圧制御回路 10 に出力し（ステップ S 110）、ステップ S 101 に移行する。一方、レベル値 V_c が大きくない場合（ステップ S 109, NO）には、バイアス電圧 V_b をバイアス電圧 $V_b = V_b$ に設定し、「0」を誤差信号として、バイアス電圧制御回路 10 に出力し（ステップ S 111）、ステップ S 101 に移行する。このようなフィードバック制御によって、バイアス電圧 $V_b (T)$ を最適動作点に近づけることができる。すなわち、周波数 f_c 成分のレベル値を最小にすることで、バイアス電圧を最適動作点に近づけるようにしている。

【0054】

なお、上述した実施の形態 1 では、接続点 T 1 において、駆動信号とバイアス電圧とを合成し、この合成した信号をマッハツェンダ型光変調器 3 に印加するようにしているが、これに限らず、駆動信号とバイアス電圧とを異なる入力端から入力するマッハツェンダ型光変調器にも適用できる。

【0055】

さらに、フォトダイオード 6 の前段に光フィルタをさらに設けるようにしてもよい。光源 1 から出力される光信号に不要な波長成分や雑音成分が含まれている場合、この光フィルタによって出力光信号成分の波長を選択的に透過させること

ができ、この結果、全体的に精度の高いバイアス電圧制御が可能になるからである。

【0056】

この実施の形態1によれば、マッハツェンダ型光変調器3の出力光信号をフォトダイオード5で検出して電気信号に変換し、バンドパスフィルタ16によって駆動信号の周波数 f_c 成分を抽出し、マッハツェンダ型光変調器3の動作点の誤差信号を生成し、この誤差信号をバイアス電圧制御回路10を介してフィードバック制御するようにしているので、マッハツェンダ型光変調器3の動作点のドリフトによる出力光信号の品質劣化を抑圧することができ、しかも、安定した周波数 $2f_c$ の光パルス列を生成することができる。

【0057】

実施の形態2.

つぎに、この発明の実施の形態2について説明する。上述した実施の形態1では、バンドパスフィルタ16が駆動信号の周波数 f_c 成分を抽出し、この周波数 f_c 成分が最小となるようにバイアス電圧制御を行っていたが、この実施の形態2では、バンドパスフィルタ16に代えて、駆動信号の周波数 f_c の2倍の周波数 $2f_c$ 成分を抽出するバンドパスフィルタ26を設け、このバンドパスフィルタ26が抽出する周波数 $2f_c$ 成分が最大となるようにバイアス電圧制御を行うようにしている。

【0058】

図7は、この発明の実施の形態2である光送信装置の構成を示すブロック図である。図7において、バンドパスフィルタ26は、上述したように、駆動信号の周波数 f_c 成分の2倍の周波数 $2f_c$ 成分を透過させ、誤差信号生成回路27に出力する。誤差信号生成回路27は、周波数 $2f_c$ 成分のレベル値が最大となる誤差信号を生成する。その他の構成は、実施の形態1と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0059】

ここで、図8に示すフローチャートを参照して、誤差信号生成回路27による誤差信号生成処理手順について説明する。図7において、誤差信号生成回路27

は、バイアス電圧制御回路 1 0 が出力するバイアス電圧 $V_b(T)$ をバイアス電圧 V_b として設定し、誤差信号を「0」として出力する（ステップ S 2 0 1）。その後、バイアス電圧 V_b 印加時における周波数 $2 f_c$ 成分のレベル値 $V_{c2}(V_b)$ を測定する（ステップ S 2 0 2）。

【0060】

その後、バイアス電圧 $V_b(T)$ を、 $+\Delta V$ 変化させたバイアス電圧 $V_b(T) = V_b + \Delta V$ に設定し、「 $+\Delta V$ 」を誤差信号として出力する（ステップ S 2 0 3）。その後、バイアス電圧 $V_b(T) = V_b + \Delta V$ 印加時における周波数 $2 f_c$ 成分のレベル値 $V_{c2}(V_b + \Delta V)$ を測定する（ステップ S 2 0 4）。

【0061】

そして、レベル値 $V_{c2}(V_b)$ がレベル値 $V_{c2}(V_b + \Delta V)$ に比して小さいか否かを判断し（ステップ S 2 0 5）、レベル値 V_{c2} が小さい場合（ステップ S 2 0 5, YES）には、バイアス電圧 V_b をバイアス電圧 $(V_b + \Delta V)$ に設定し、「 $+\Delta V$ 」を誤差信号として、バイアス電圧制御回路 1 0 に出力し（ステップ S 2 0 6）、ステップ S 2 0 1 に移行する。

【0062】

一方、レベル値 V_{c2} がレベル値 $V_{c2}(V_b + \Delta V)$ に比して小さくない場合（ステップ S 2 0 5, NO）には、バイアス電圧 $V_b(T)$ を、 $-\Delta V$ 変化させるバイアス電圧 $V_b(T) = V_b - \Delta V$ に設定し、「 $-\Delta V$ 」を誤差信号として出力する（ステップ S 2 0 7）。その後、バイアス電圧 $V_b(T) = V_b - \Delta V$ 印加時における周波数 $2 f_c$ 成分のレベル値 $V_{c2}(V_b - \Delta V)$ を測定する（ステップ S 2 0 8）。

【0063】

そして、レベル値 $V_{c2}(V_b)$ がレベル値 $V_{c2}(V_b - \Delta V)$ に比して小さいか否かを判断し（ステップ S 2 0 9）、レベル値 V_{c2} が小さい場合（ステップ S 2 0 9, YES）には、バイアス電圧 V_b をバイアス電圧 $(V_b - \Delta V)$ に設定し、「 $-\Delta V$ 」を誤差信号として、バイアス電圧制御回路 1 0 に出力し（ステップ S 2 1 0）、ステップ S 2 0 1 に移行する。一方、レベル値 V_{c2} が小さくない場合（ステップ S 2 0 9, NO）には、バイアス電圧 V_b をバイアス電

圧 $V_b = V_b$ に設定し、「0」を誤差信号として、バイアス電圧制御回路 10 に出力し（ステップ S 2 1 1）、ステップ S 2 0 1 に移行する。このようなフィードバック制御によって、バイアス電圧 V_b (T) を最適動作点に近づけることができる。すなわち、周波数 $2 f_c$ 成分のレベル値を最大にすることで、バイアス電圧を最適動作点に近づけるようにしている。

【0064】

この実施の形態 2 によれば、マッハツェンダ型光変調器 3 の出力光信号をフォトダイオード 5 で検出して電気信号に変換し、バンドパスフィルタ 16 によって駆動信号の周波数 $2 f_c$ 成分を抽出し、周波数 $2 f_c$ 成分の値が最大となるように、マッハツェンダ型光変調器 3 の動作点の誤差信号を生成し、この誤差信号をバイアス電圧制御回路 10 を介してフィードバック制御するようにしているので、マッハツェンダ型光変調器 3 の動作点のドリフトによる出力光信号の品質廉価を抑圧することができ、しかも、安定した周波数 $2 f_c$ の光パルス列を生成することができる。

【0065】

実施の形態 3.

つぎに、この発明の実施の形態 3 について説明する。上述した実施の形態 1, 2 では、光源 1 が連続光を出力し、駆動信号によって、この連続光を変調するようにしていたが、この実施の形態 3 では、光源 1 が、駆動信号に同期した光パルスを出力し、駆動信号を用いてマッハツェンダ型光変調器 3 からパルス変調された光信号を出力できるようにしている。

【0066】

図 9 は、この発明の実施の形態 3 である光送信装置の構成を示すブロック図である。図 9 において、光源 2 は、駆動信号（周波数 f_c [Hz]）に同期した光パルスを出力するパルス光源であり、たとえば、駆動信号の繰り返し周波数 f_c の 2 倍のビットレートを有する光パルスを出力する。その他の構成は、実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0067】

光源 2 は、たとえば、半導体レーザをゲインスイッチングして光パルスを出力

する装置、ファイバ型光増幅器を用いたリング発振器、マッハツェンダ型光変調器によって連続光をパルス状に変調出力する装置などによって実現することができる。この場合、光源 2 から出力された光パルスは、マッハツェンダ型光変調器 3 によって変調されるため、出力端 20 から出力される出力光信号は、パルス変調された R Z 信号となる。したがって、分波器 4 を介してフォトダイオード 5 が検出する信号も、R Z 信号となる。バンドパスフィルタ 16 は、繰り返し周波数 f_c 成分を透過させ、この透過させた信号を誤差信号生成回路 7 に出力するようにしているので、実施の形態 1 と同様にして、マッハツェンダ型光変調器 3 の動作点を最適動作点に近づけるバイアス電圧制御を行うことができる。

【0068】

この実施の形態 3 によれば、マッハツェンダ型光変調器 3 に入力される光信号が光パルスであっても、マッハツェンダ型光変調器 3 からの出力光信号内に駆動信号の繰り返し周波数 f_c 成分が含まれている限り、マッハツェンダ型光変調器 3 のバイアス電圧を最適動作点に制御することができるとともに、実施の形態 1 と同様に、変調光の信号帯域が 10 GHz 以上になっても、バイアス電圧制御を容易に行うことができ、駆動信号の波形歪みによる出力光信号の品質劣化を抑止することができる。

【0069】

実施の形態 4.

つぎに、この発明の実施の形態 4 について説明する。上述した実施の形態 1 ～ 3 では、いずれも、光源 1, 2 が 1 つの単一波長光源であったが、この実施の形態 4 では、複数の単一波長光源をマッハツェンダ型光変調器 3 に入力し、各単一波長光源からの光信号を一括して変調出力するようにしている。

【0070】

図 10 は、この発明の実施の形態 4 である光送信装置の構成を示すブロック図である。図 10 において、光源 31 は、実施の形態 1 に示した光源 1 に代えて設けられ、異なる 3 つの単一波長光源 31a ～ 31c を有し、各単一波長光源 31a ～ 31c からの光信号は、光カプラ 28 を介してマッハツェンダ型光変調器 3 に出力される。また、分波器 4 とフォトダイオード 5 との間に、光フィルタ 32

を設け、光フィルタ 3 2 は、単一波長光源 3 1 a ~ 3 1 c のいずれかの波長を選択的に透過させる。その他の構成は、実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【 0 0 7 1 】

マッハツェンダ型光変調器 3 に入力される各単一波長光源 3 1 a ~ 3 1 c の光信号は、駆動信号によって一括変調される。光フィルタ 3 2 によって、1 つの単一波長光源 3 1 a ~ 3 1 c の波長光を選択して、この選択した波長光に対する駆動信号の周波数 f_c 成分をバンドパスフィルタ 1 6 によって抽出することによって、各単一波長光源 3 1 a ~ 3 1 c に対するバイアス電圧制御を一括して行うことができる。なお、単一波長光源 3 1 a ~ 3 1 c が時間に応じてオン／オフする場合には、オンしている単一波長光源 3 1 a ~ 3 1 c の出力波長に合わせて光フィルタ 3 2 の透過波長を制御するようにすればよい。

【 0 0 7 2 】

この実施の形態 4 によれば、波長多重光を一括して変調出力する光送信装置の場合にも、各単一波長光源 3 1 a ~ 3 1 c が出力する波長光のいずれか 1 つの単一波長光を光フィルタ 3 2 によって選択的に透過させ、この透過させた信号における駆動信号の周波数 f_c 成分を抽出し、この周波数 f_c 成分が最小となるようにバイアス電圧制御を行うことによって、波長多重光を一括変調するマッハツェンダ型光変調器 3 のバイアス電圧を最適動作点に近づけることができ、実施の形態 1 と同様に、駆動信号の波形歪みによる出力光信号の品質劣化を抑止することができる。

【 0 0 7 3 】

実施の形態 5.

つぎに、この発明の実施の形態 5 について説明する。上述した実施の形態 1 ~ 4 では、いずれも、駆動信号の周波数 f_c 成分あるいは周波数 $2 f_c$ 成分を抽出し、このレベル値を最小あるいは最大とするフィードバック制御を行うことによって、マッハツェンダ型光変調器 3 の動作点を最適動作点に近づけるバイアス電圧制御を行うようにしていたが、この実施の形態 5 では、ディザ信号などの低周波信号をバイアス電圧に重畳し、同期検波を行うことによって、バイアス電圧制

御を行うようにしている。

【0074】

図11は、この発明の実施の形態5である光送信装置の構成を示すブロック図である。図11において、この光送信装置は、誤差信号生成回路7に代えて同期検波を行う誤差信号生成回路37を設けるとともに、ディザ信号発生器12をさらに設けている。ディザ信号発生器12から出力されるディザ信号は、誤差信号生成回路37およびバイアス電圧制御回路10に入力される。その他の構成は、実施の形態1と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0075】

誤差信号生成回路37は、バンドパスフィルタ16から出力された周波数 f_c 成分の信号を増幅器8aによって増幅し、この増幅した信号とディザ信号とをミキサ17aによってミキシングし、同期検波を行う。このミキシングされた信号は、増幅器8bによって増幅され、ローパスフィルタ9を介して低周波成分を誤差信号としてバイアス電圧制御回路10の加算器19aに出力する。

【0076】

バイアス電圧制御回路10の加算器19aは、DC電源18から出力されたバイアス電圧に誤差信号を加算するとともに、ディザ信号を重畳し、この重畳したバイアス電圧をインダクタ11および接続点T1を介して、マッハツェンダ型光増幅器3に出力する。

【0077】

このように、誤差信号生成回路37では、バイアス電圧制御回路10から出力される周波数 f_c をディザ信号の周波数 f 成分を用いて同期検波し、この同期検波結果によって、マッハツェンダ型光変調器の最適動作点方向を含む誤差信号を自動生成するようにしている。

【0078】

なお、増幅器8a、8bは、演算増幅器を用いて構成することができる。また、増幅器8aは、リニアアンプによって実現することが好ましい。さらに、フォトダイオード5は、駆動信号の周波数 f_c 成分を受光でき、プリアンプ6は、駆動信号の周波数 f_c 成分を増幅できる十分な帯域を有することが望ましい。

【 0 0 7 9 】

また、加算器 1 9 a に重畳されるディザ信号の振幅は、駆動信号の数%以下とすることによって、出力光信号の品質劣化は生じない。なお、誤差信号生成回路 3 7 内に、バンドパスフィルタ 1 6、およびリニアアンプによって実現した増幅器 8 a を用いることによって、光源 1 から出力される光信号の強度変動の影響をなくした誤差信号を得ることができる。

【 0 0 8 0 】

この実施の形態 5 によれば、ディザ信号を重畳した駆動信号の周波数 f_c 成分を抽出し、この周波数 f_c 成分をディザ信号と同期検波するようにしているので、マッハツェンダ型光変調器 3 の最適動作点方向を含む誤差信号を生成することができ、実施の形態 1 と同様に、駆動信号の波形歪みによる出力光信号の品質劣化を抑止することができる。

【 0 0 8 1 】

【発明の効果】

以上説明したように、この発明によれば、駆動手段が、マッハツェンダ型の前記光変調器に駆動信号を入力し、光源から入力される光信号を変調出力し、変換手段が、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換し、抽出手段が、前記変換手段によって変換された電気信号内に含まれる前記駆動信号の周波数成分を抽出し、誤差信号生成手段が、前記抽出手段によって抽出された前記駆動信号の周波数成分の値を最小にするバイアス電圧の誤差信号を生成し、バイアス電圧制御手段が、前記バイアス電圧の誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するフィードバック制御を行うようにしているので、前記駆動信号に、ディザ信号のような低周波信号を重畳する装置構成を設けなくても、バイアス電圧制御を行うことができ、しかも、変調光の信号帯域が 1 0 G H z 以上になっても、バイアス電圧制御を容易に行うことができ、駆動信号の波形歪みによる出力光信号の品質劣化を抑止することができるという効果を奏する。

【 0 0 8 2 】

つぎの発明によれば、駆動手段が、マッハツェンダ型の前記光変調器に駆動信

号を入力し、光源から入力される光信号を変調出力し、変換手段が、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換し、抽出手段が、前記変換手段によって変換された電気信号内に含まれる前記駆動信号の2倍の周波数成分を抽出し、誤差信号生成手段が、前記抽出手段によって抽出された前記駆動信号の2倍の周波数成分の値を最大にするバイアス電圧の誤差信号を生成し、バイアス電圧制御手段が、前記バイアス電圧の誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するフィードバック制御を行うようにしているので、前記駆動信号に、ディザ信号のような低周波信号を重畳する装置構成を設けなくても、バイアス電圧制御を行うことができ、しかも、変調光の信号帯域が10GHz以上になっても、バイアス電圧制御を容易に行うことができ、駆動信号の波形歪みによる出力光信号の品質劣化を抑止することができるという効果を奏する。

【0083】

つぎの発明によれば、前記光源が、前記駆動信号に同期し、該駆動信号の2倍のビットレートをもち、変調された光パルスを生成し、該光パルスを前記光変調器に入力し、前記光変調器が、前記駆動信号によって前記光パルスをパルス変調出力するようにしているので、光変調器に入力される光信号が光パルスであっても、前記駆動信号に、ディザ信号のような低周波信号を重畳する装置構成を設けずに、バイアス電圧制御を行うことができ、しかも、変調光の信号帯域が10GHz以上になっても、バイアス電圧制御を容易に行うことができ、駆動信号の波形歪みによる出力光信号の品質劣化を抑止することができるという効果を奏する。

【0084】

つぎの発明によれば、光フィルタが、前記光変調器から出力された光信号を構成する複数の異なる単一波長光源の波長光のうちのいずれか一つの波長光を透過させ、抽出手段が、この透過した波長光内の駆動信号の周波数成分あるいは2倍の周波数成分を抽出し、誤差信号生成手段がバイアス電圧の誤差信号を生成して、バイアス電圧制御を行うようにしているので、変調光の信号帯域が10GHz以上で、多重波長光に対する一括変調出力を行う場合であっても、変調器の動作点を最適動作点に制御することができるという効果を奏する。

【 0 0 8 5 】

つぎの発明によれば、前記誤差信号生成手段が、前記抽出手段が抽出した駆動信号の周波数成分あるいは駆動信号の2倍の周波数成分にディザ信号を乗算して同期検波を行い、この同期検波結果を前記バイアス電圧の誤差信号として前記バイアス電圧制御手段に出力し、前記バイアス電圧制御手段が、前記バイアス電圧および前記ディザ信号に前記バイアス電圧の誤差信号を重畳した信号を前記変調器に印加するようにしているので、バイアス電圧制御の方向を含む誤差信号の自動生成が可能となり、変調光の信号帯域が10GHz以上になっても、バイアス電圧制御を容易に行うことができ、駆動信号の波形歪みによる出力光信号の品質劣化を抑止することができるという効果を奏する。

【 0 0 8 6 】

つぎの発明によれば、変換工程によって、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換し、抽出工程によって、前記変換工程によって変換された電気信号内の前記駆動信号の周波数成分を抽出し、誤差信号生成工程によって、前記抽出工程によって抽出された前記駆動信号の周波数成分の値を最小にするバイアス電圧の誤差信号を生成し、バイアス電圧制御工程によって、前記誤差信号生成工程によって生成された誤差信号を加算したバイアス電圧を前記光変調器に印加するフィードバック制御を行うようにしているので、前記駆動信号に、ディザ信号のような低周波信号を重畳する装置構成を設けなくても、バイアス電圧制御を行うことができ、しかも、変調光の信号帯域が10GHz以上になっても、バイアス電圧制御を容易に行うことができ、駆動信号の波形歪みによる出力光信号の品質劣化を抑止することができるという効果を奏する。

【 0 0 8 7 】

つぎの発明によれば、変換工程によって、前記光変調器から出力された光信号の一部を取り出し、電気信号に変換し、抽出工程によって、前記変換工程によって変換された電気信号内の前記駆動信号の2倍の周波数成分を抽出し、誤差信号生成工程によって、前記抽出工程によって抽出された前記駆動信号の2倍の周波数成分の値を最大にするバイアス電圧の誤差信号を生成し、バイアス電圧制御工程によって、前記誤差信号生成工程によって生成された誤差信号を加算したバイ

アス電圧を前記光変調器に印加するフィードバック制御を行うようにしているので、前記駆動信号に、ディザ信号のような低周波信号を重畳する装置構成を設けなくても、バイアス電圧制御を行うことができ、しかも、変調光の信号帯域が10GHz以上になっても、バイアス電圧制御を容易に行うことができ、駆動信号の波形歪みによる出力光信号の品質劣化を抑止することができるという効果を奏する。

【図面の簡単な説明】

【図1】 この発明の実施の形態1である光送信装置の構成を示すブロック図である。

【図2】 図1に示したマッハツェンダ型光変調器のバイアス電圧が適正な値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器による変調動作を説明する図である。

【図3】 図1に示したマッハツェンダ型光変調器のバイアス電圧が適正な値に比してやや高い値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器による変調動作を説明する図である。

【図4】 図1に示したマッハツェンダ型光変調器のバイアス電圧が適正な値に比してやや低い値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器による変調動作を説明する図である。

【図5】 図1に示した誤差信号生成回路の詳細構成を示すブロック図である。

【図6】 図1に示した誤差信号生成回路による誤差信号発生処理手順を示すフローチャートである。

【図7】 この発明の実施の形態2である光送信装置の構成を示すブロック図である。

【図8】 図7に示した誤差信号生成回路による誤差信号発生処理手順を示すフローチャートである。

【図9】 この発明の実施の形態3である光送信装置の構成を示すブロック図である。

【図10】 この発明の実施の形態4である光送信装置の構成を示すブロッ

ク図である。

【図 1 1】 この発明の実施の形態 5 である光送信装置の構成を示すブロック図である。

【図 1 2】 従来の光送信装置の構成を示すブロック図である。

【図 1 3】 図 8 に示したマッハツェンダ型光変調器のバイアス電圧が適正な値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器による変調動作を説明する図である。

【図 1 4】 図 8 に示したマッハツェンダ型光変調器のバイアス電圧が適正な値に比してやや高い値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器による変調動作を説明する図である。

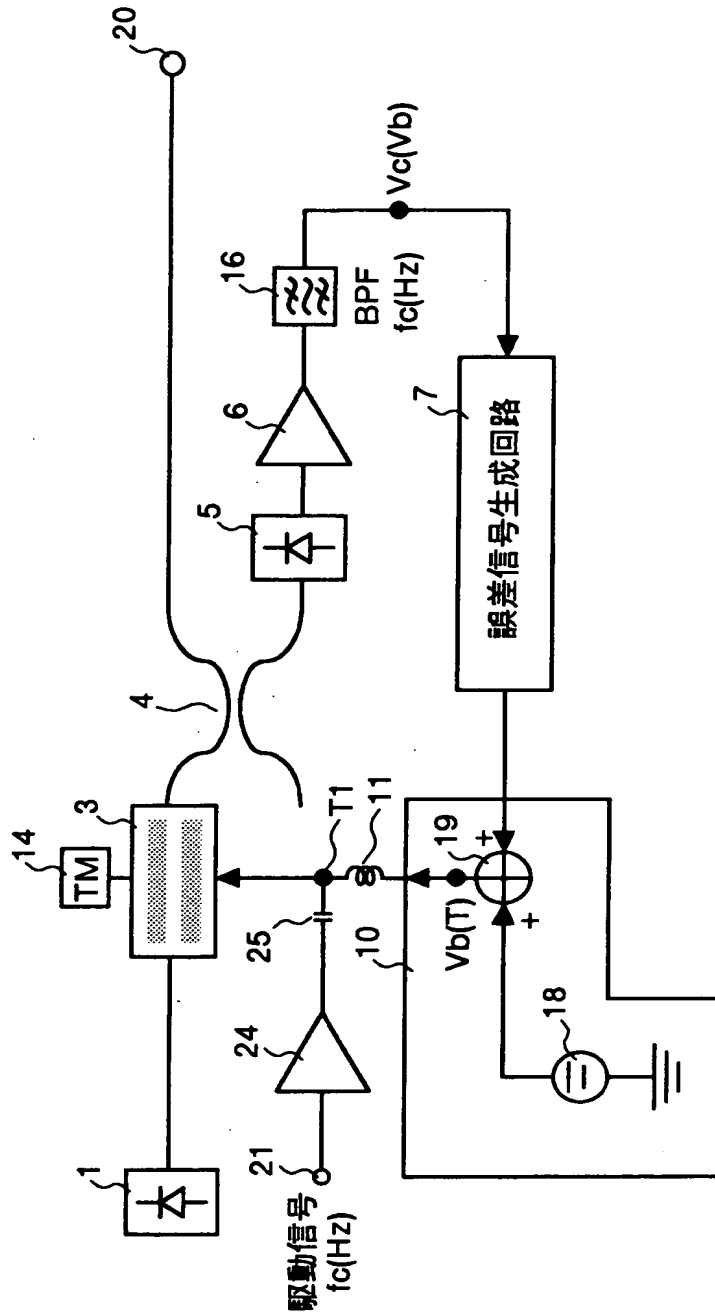
【図 1 5】 図 8 に示したマッハツェンダ型光変調器のバイアス電圧が適正な値に比してやや低い値である場合におけるマッハツェンダ型光変調器による変調動作を説明する図である。

【符号の説明】

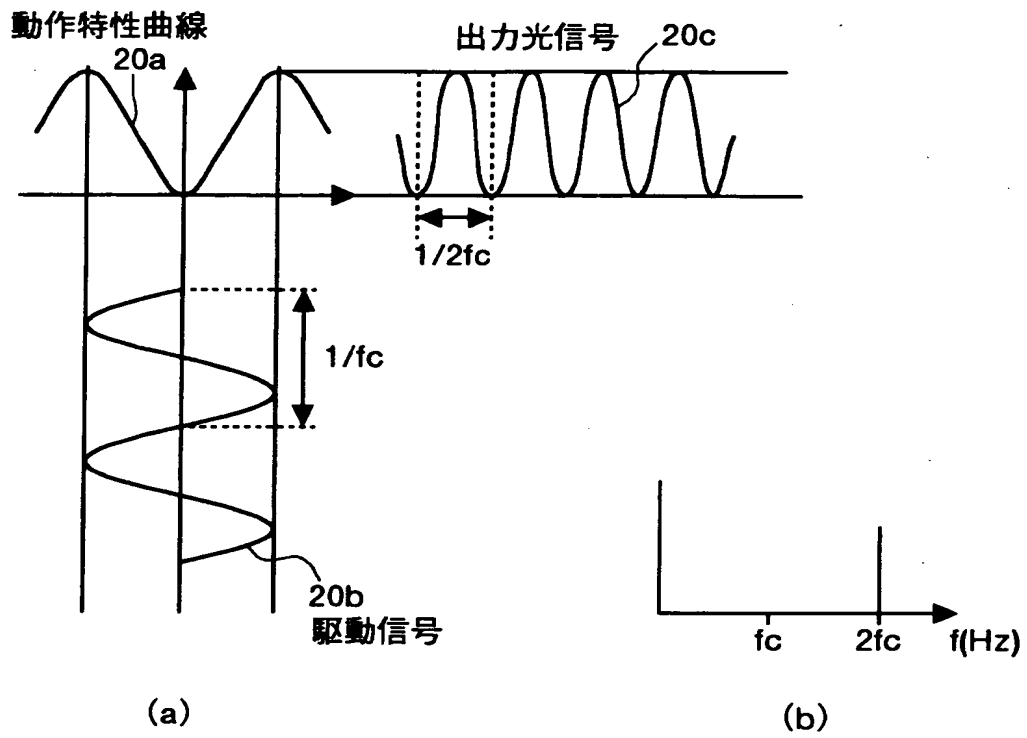
1, 2, 3 1 光源、3 マッハツェンダ型光変調器、4 分波器、5 フォトダイオード、6 プリアンプ、7, 2 7, 3 7 誤差信号生成回路、7 a レベル検出器、7 b CPU、7 c D/A 変換器、1 0 バイアス電圧制御回路、1 1 インダクタ、1 2 ディザ信号発生器、1 4 終端器、1 6, 2 6 バンドパスフィルタ、1 8 DC 電源、1 9 加算器、2 0 出力端、2 1 入力端、2 4 駆動回路、2 5 コンデンサ、2 8 光カプラ、3 1 a ~ 3 1 c 単一波長光源、3 2 光フィルタ、T 1 接続点。

【書類名】 図面

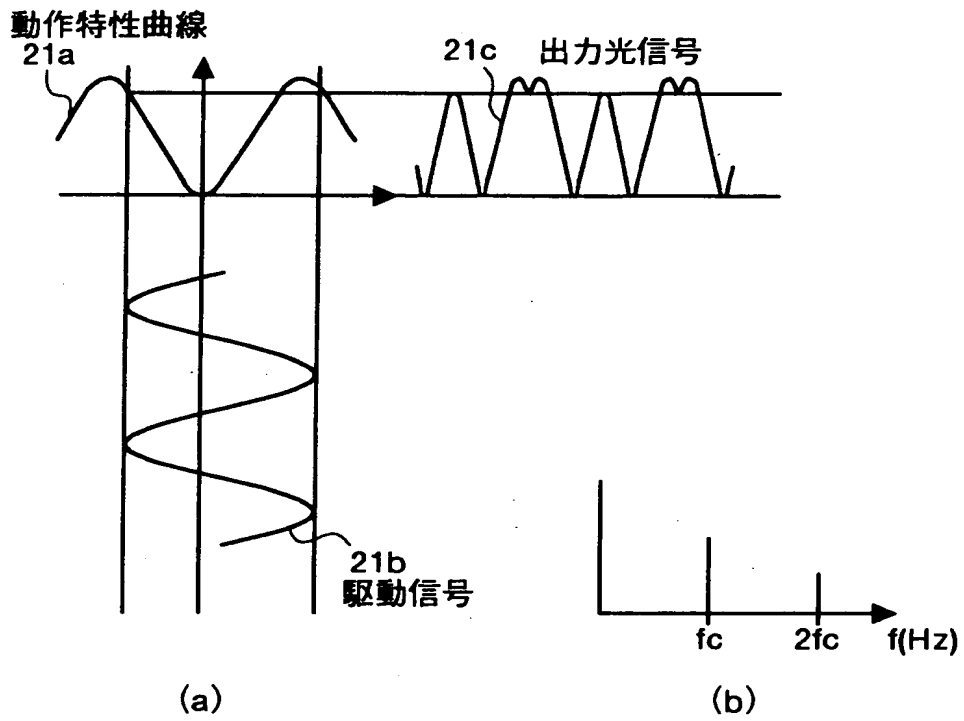
【図 1】



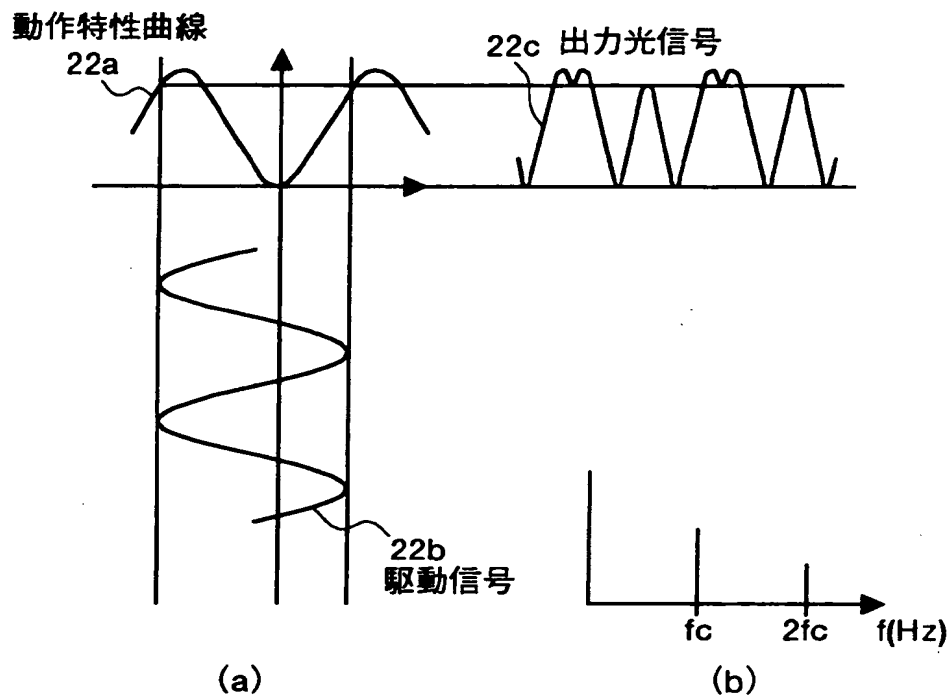
【図 2】



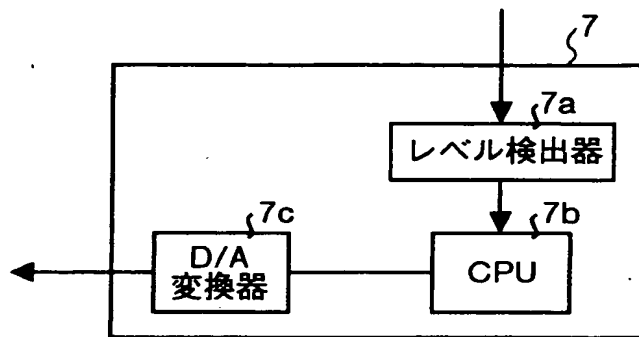
【図 3】



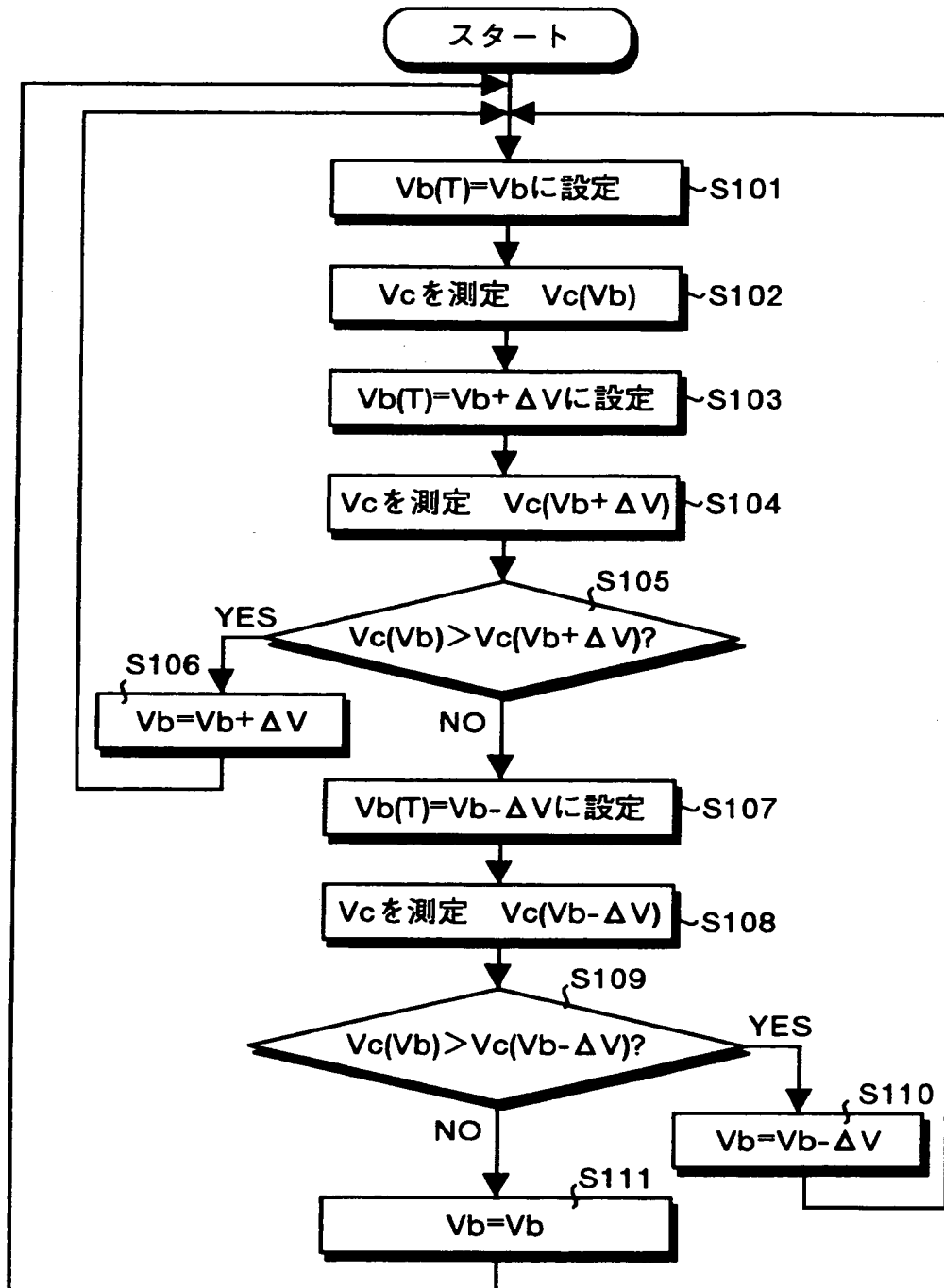
【図 4】



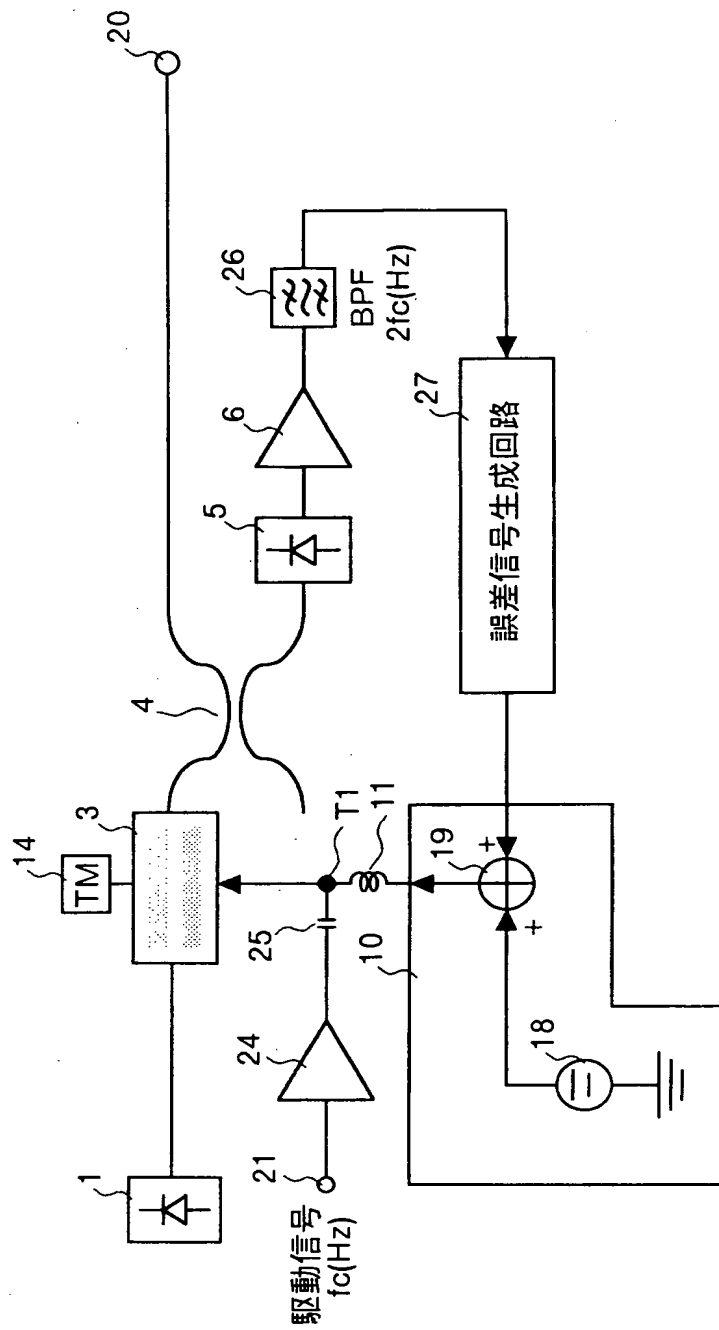
【図 5】



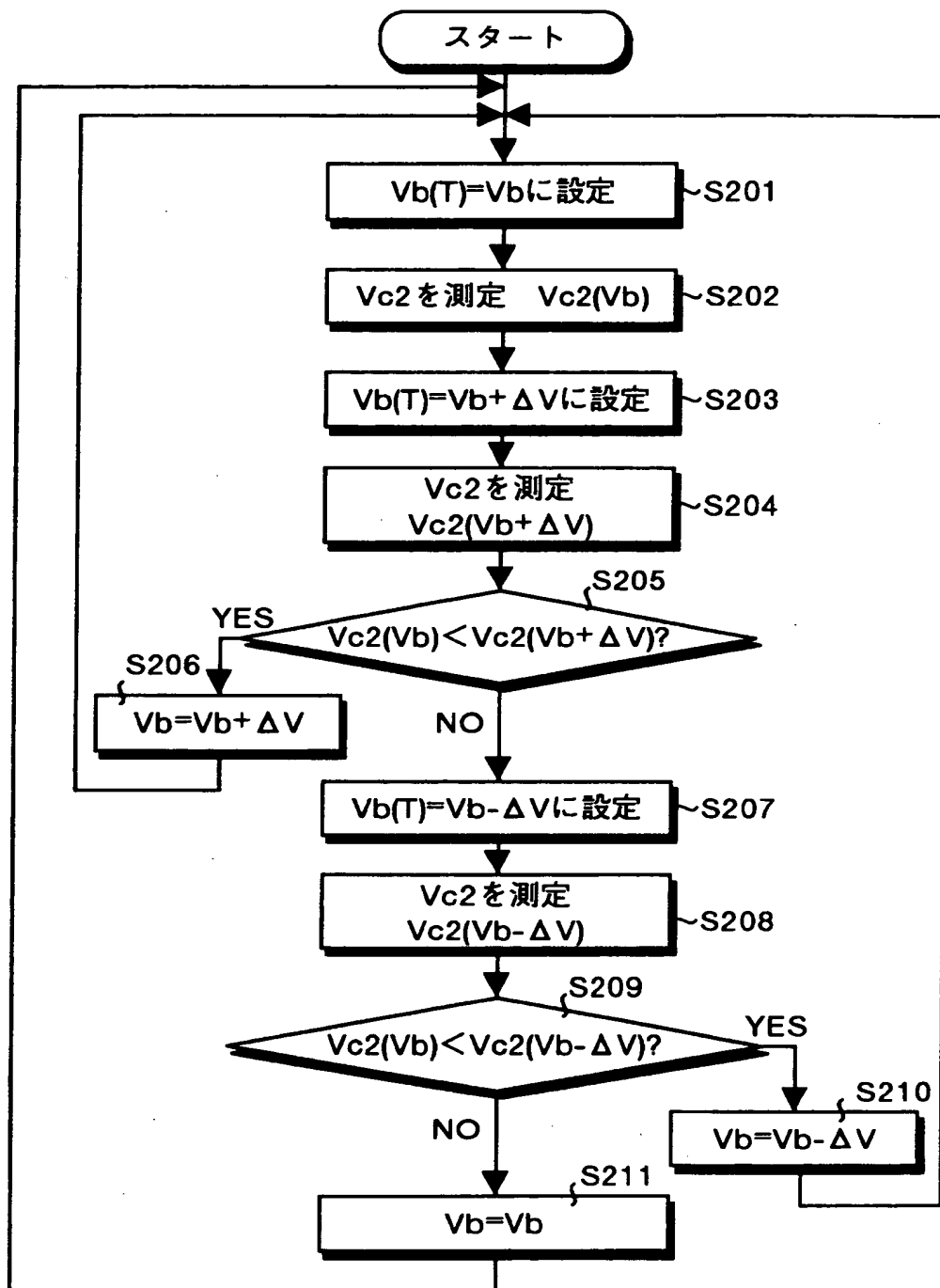
【図 6】



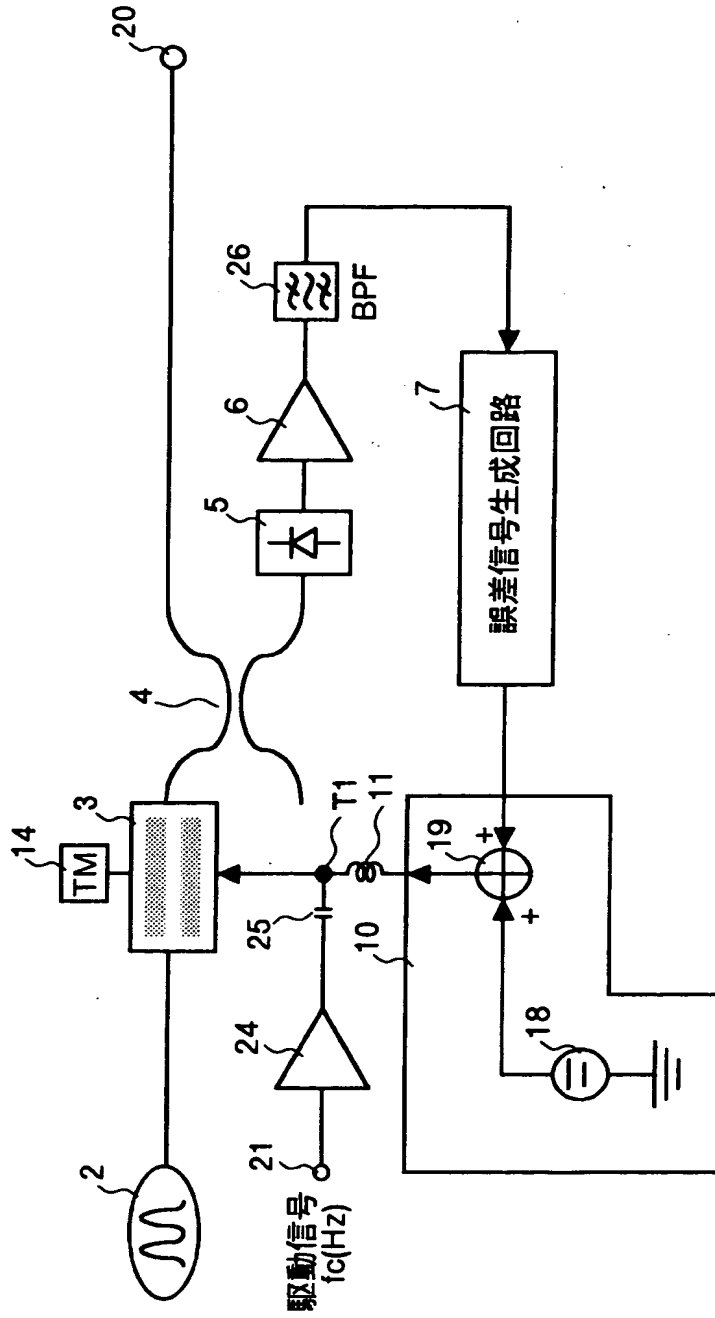
【図 7】



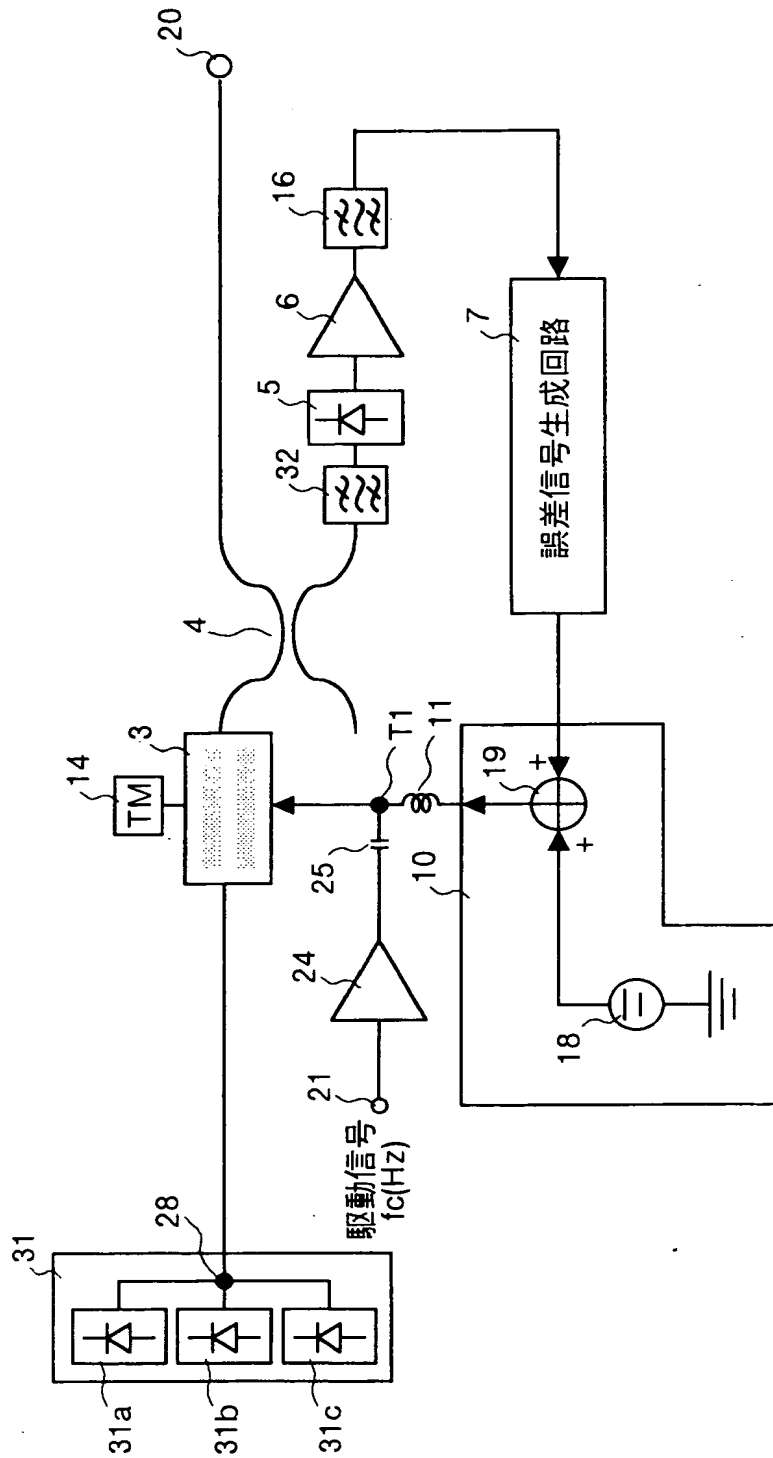
【図 8】



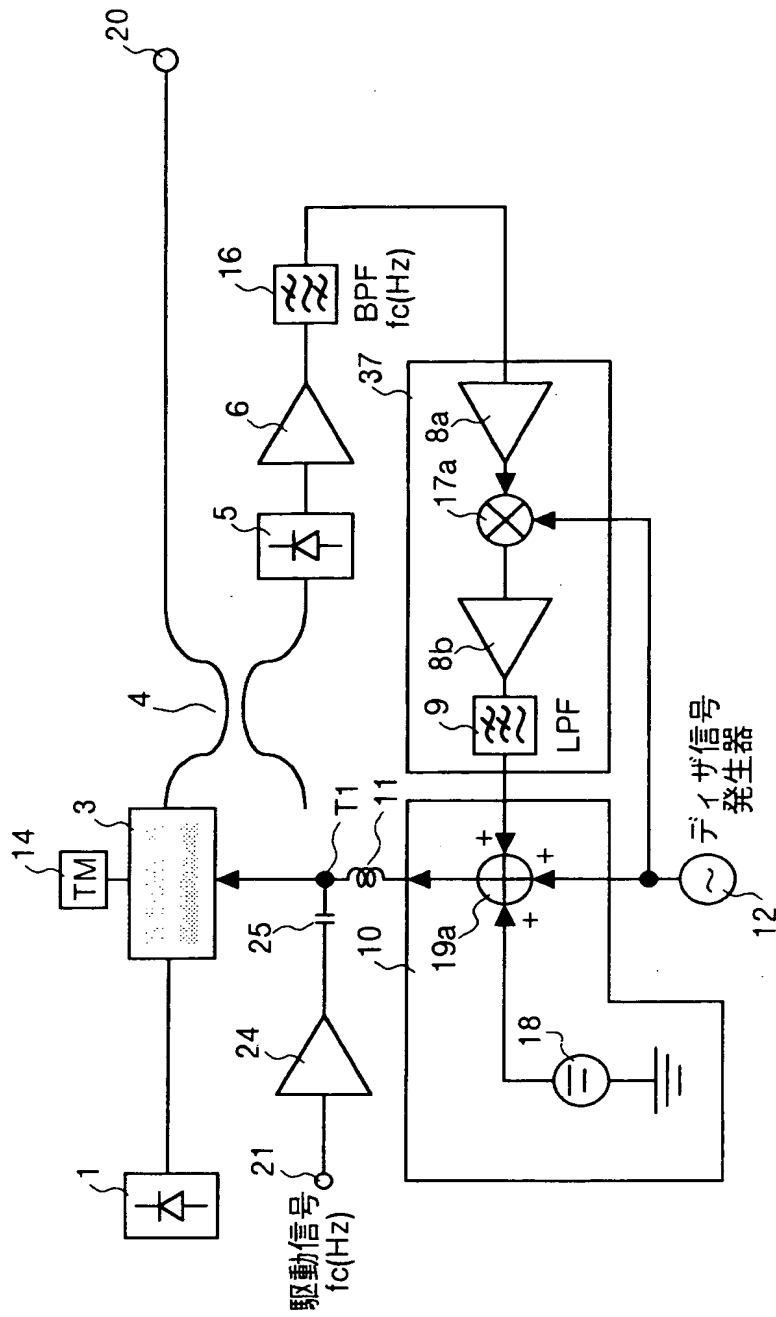
【図 9】



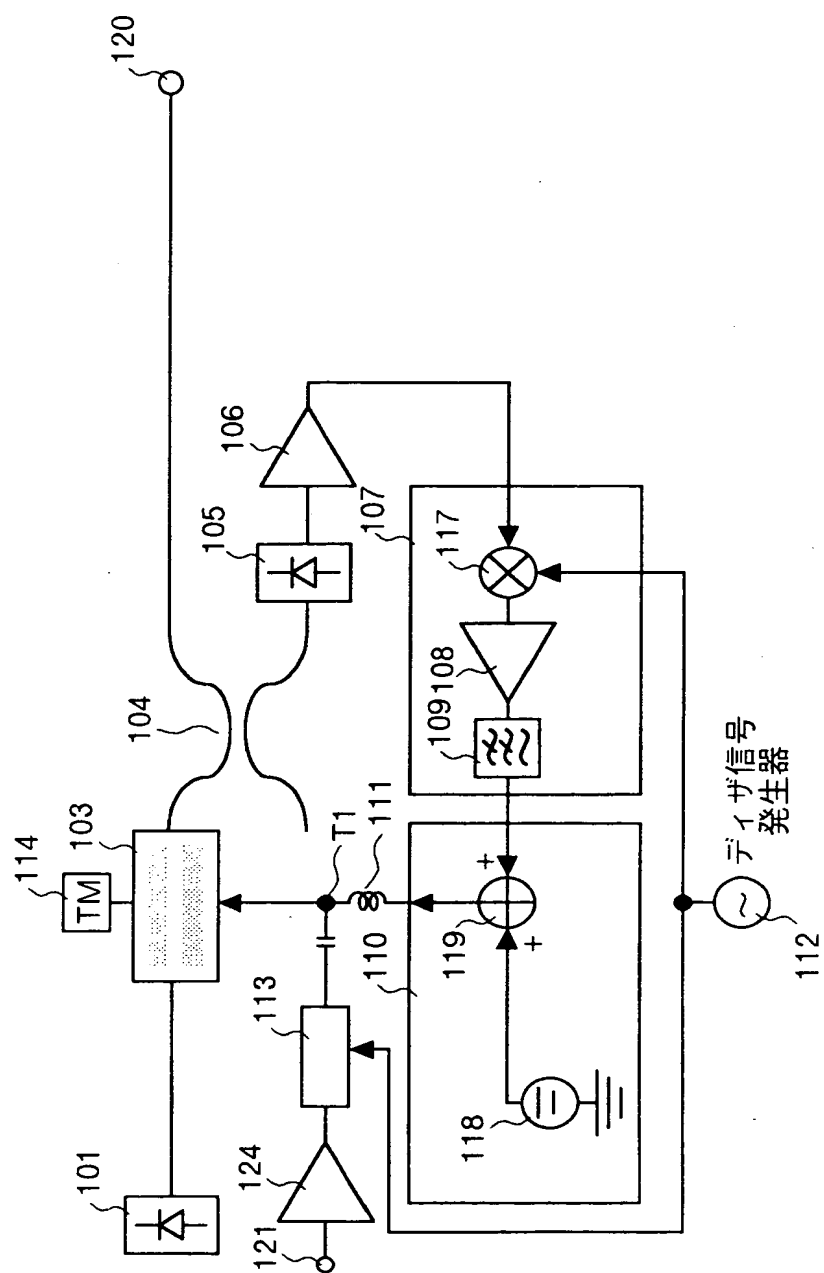
【図 10】



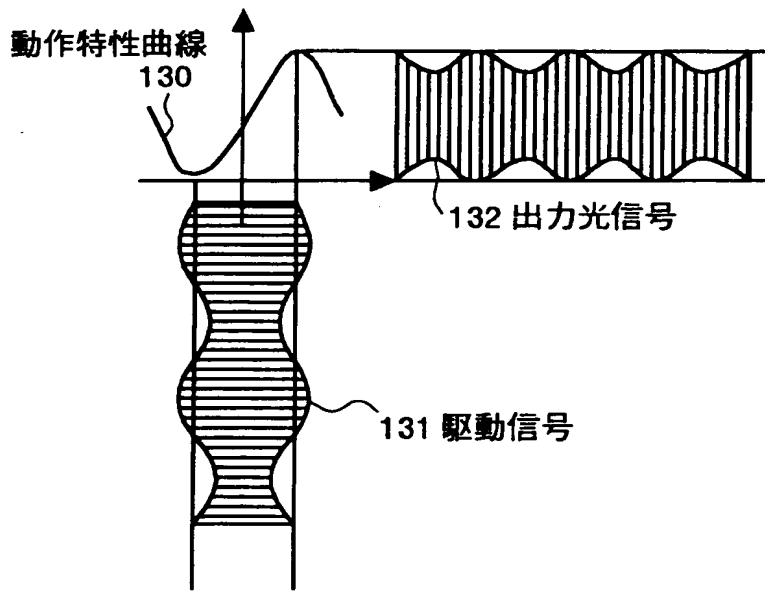
【図 1 1】



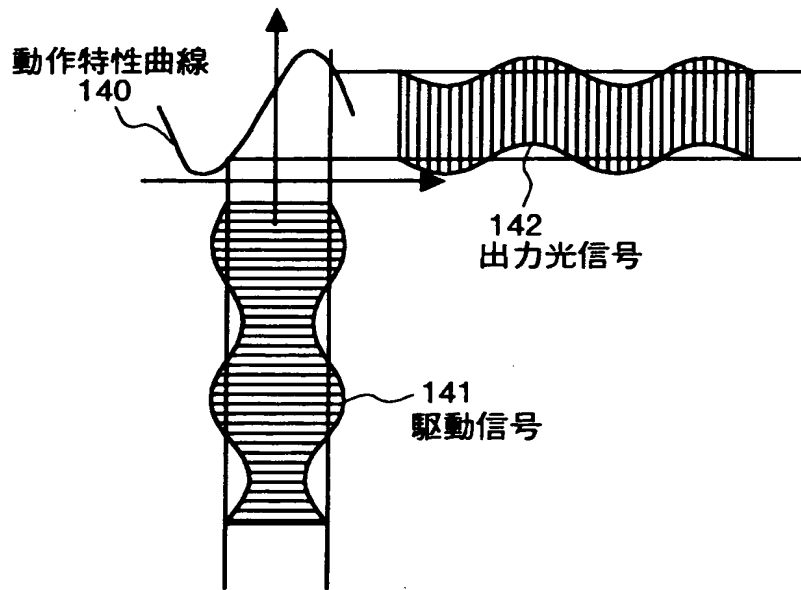
【図 1 2】



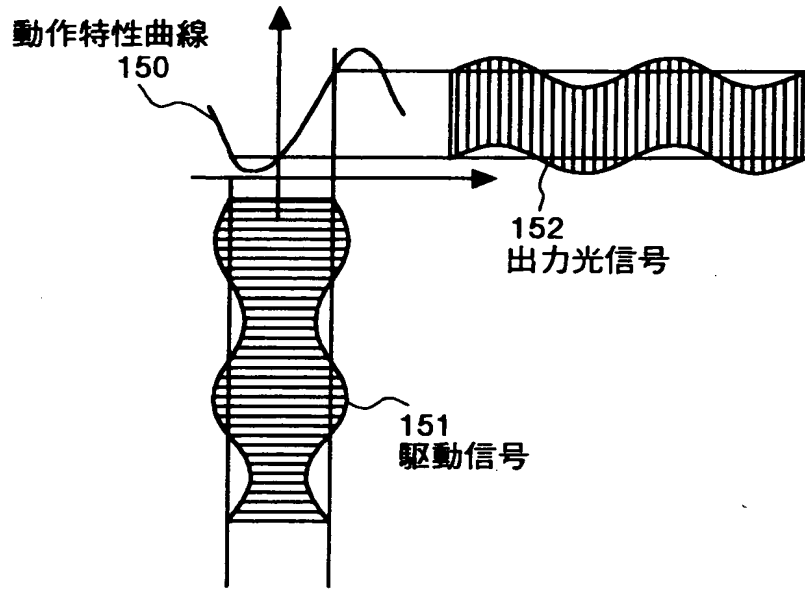
【図 1 3】



【図 1 4】



【図 1 5】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 駆動信号の帯域が10GHz以上となっても、容易にバイアス電圧制御が行え、波形劣化による出力光信号の品質劣化を防止すること。

【解決手段】 マッハツェンダ型光変調器3と、マッハツェンダ型光変調器3に連続光の光信号を入力する光源1と、マッハツェンダ型光変調器3に駆動信号を入力する駆動回路24と、出力光信号の一部を取り出す分波器4と、取り出された出力光信号を電気信号に変換するフォトダイオード5と、この電気信号内に含まれる駆動信号の周波数成分を抽出するバンドパスフィルタ16と、抽出した周波数成分の値が最小となるバイアス電圧の誤差信号を生成する誤差信号生成回路7と、この誤差信号をバイアス電圧に加算したバイアス電圧をマッハツェンダ型光変調器3に印加するバイアス電圧制御回路10とを備える。

【選択図】 図1

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000006013]

1. 変更年月日 1990年 8月24日
[変更理由] 新規登録
住 所 東京都千代田区丸の内2丁目2番3号
氏 名 三菱電機株式会社